

平成28年度取組状況

ものづくり工学科 ロボット工学コース

准教授

笠原 美左和

取組状況	
教育	<p>1. ロボット工学コースで開講されているシステム制御工学にてZMP車輪型ロボットの導入</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・現代制御理論の基礎的な部分を理解させることができた。</li> <li>・今年度は走行実験およびデータ解析を行った。</li> </ul>
研究	<p>1. 研究紀要へ投稿</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・フォークリフトの重心位置と転倒の関係</li> </ul> <p>2. 学会発表</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・センサを用いたフォークリフト転倒防止のための重心の検出、平成29年電気学会全国大会、CD-ROM、富山大学</li> <li>・重心制御機構を用いた自転車の転倒防止、第22回高専シンポジウム、鳥羽商船高専</li> <li>・リアルタイムに重心位置を計測するシステムの構築、第22回高専シンポジウム、鳥羽商船高専</li> <li>・車両の段差乗り上げ時の解析、及び実機による検証、第22回高専シンポジウム、鳥羽商船高専</li> <li>・フォークリフトのコーナリング時の転倒防止に関する研究、第59回自動制御連合講演会</li> <li>・高所作業時におけるフォークリフトの操作と横転の関係、第59回自動制御連合講演会</li> </ul>
社会貢献	<p>1. OPC講座</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・レゴのプログラムを作ろう</li> </ul> <p>2. 荒川区報Jr取材貢献</p>